SXYx 3 轴/ZFH

手臂式 | 导线槽 | Z 轴滑台固定：基座移动式 (200W)

订购型号

SXYx - C - [ ] - [ ] - [ ] - ZFH - [ ] - [ ] - RCX240S - [ ] - R - [ ] - [ ] - BB

机器人主机	电缆	组合	X 轴行程	Y 轴行程	ZR 轴	Z 轴行程	电缆长度	适用控制器	支持 CE 标准	再生装置	扩展 I/O※1	网络选项	电池
		A1	15～105cm	15～65cm		15～35cm	3L：3.5m (标准)		未填写：标准	R：RGU-2	N.P：标准I/O 16/8	未填写：无	BB：4 个
		A2					5L：5m		E：CE 规格		N1,P1：40/24 点	CC：CC-Link	
		A3					10L：10m				N2,P2：64/40 点	DN：DeviceNet	
		A4									N3,P3：88/56 点	PB：Profibus	
											N4,P4：112/72 点	EN：Ethernet	
												YC：YC-Link※2	

※1. 在 I/O 板选择 NPN 时为 N～N4，选择 PNP 时为 P～P4。
※2. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。

基本规格

	X 轴	Y 轴	Z 轴
轴组成※1	F14H	F14	相当于 F10-BK 导轨加强型
马达输出 AC (W)	200	100	200
反复定位精度※2 (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
驱动方式	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)	滚珠螺杆 (C7 级)
滚珠螺杆导距 (减速比) (mm)	20	20	10
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	600
动作范围 (mm)	150～1050	150～650	150～350
机器人电缆长度 (m)	标准：3.5　选配：5, 10		

※1. 框架加工 (安装孔、攻丝孔) 与单轴机器人不同，请务必加以注意。
※2. 单方向的反复定位精度。
※3. X 轴行程超过 750mm 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。
此时，应参考图纸下侧表格所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。

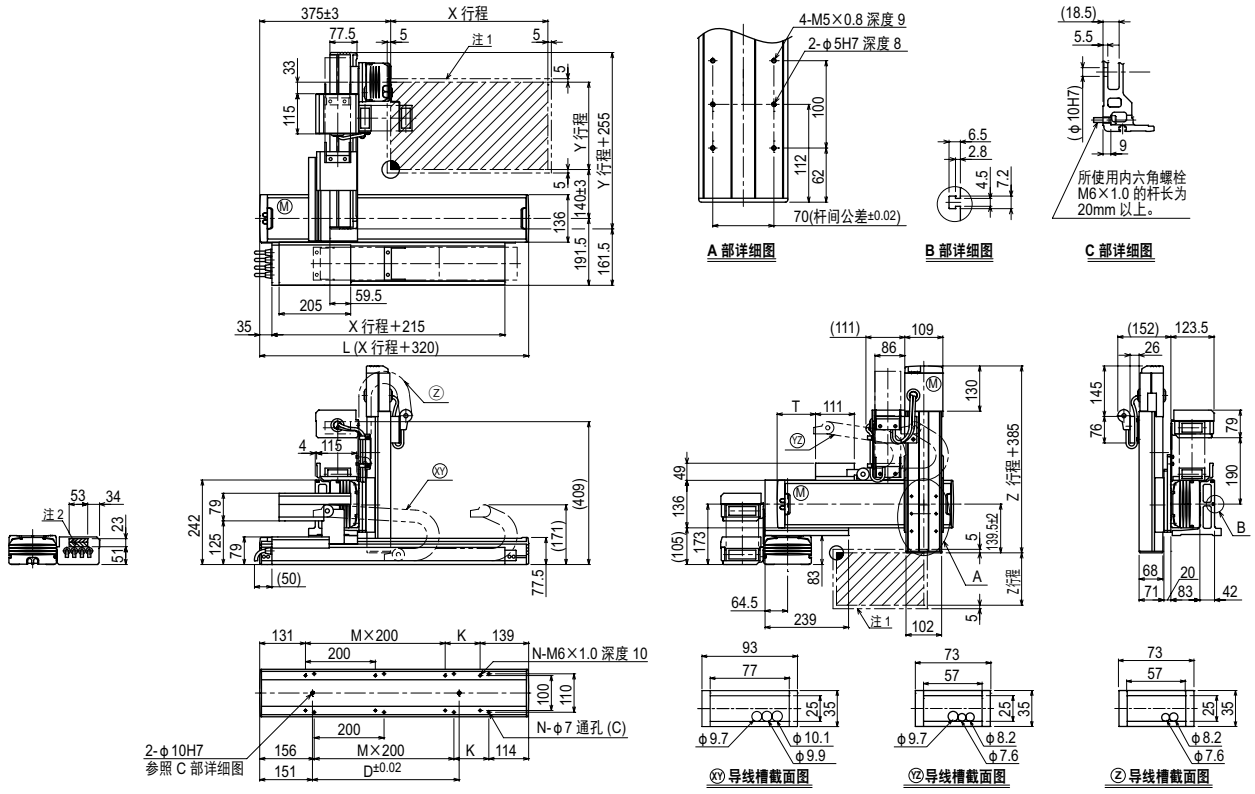
最大搬运重量 (kg)

Y 行程 (mm)	Z 行程 (mm) 150	250	350
150	13	12	11
250	10	9	8
350	8	7	6
450	6	5	4
550	4	3	2
650	2	1	1

适用控制器

控制器	运行方法
RCX240S-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

SXYx 3 轴/ZFH A1



X 行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Y 行程	150	250	350	450	550	650
T	55	110	165	220	275	330

Z 行程	150	250	350

各行程最高速度注3 (mm/sec)								
X 轴	1200				960	780	600	540
速度设定	—				80%	65%	50%	45%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器停止的位置。
注2. 斜线部分为用户用的电缆取出口。
注3. X 轴行程超过 750mm 时，根据动作区域不同，可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。
此时，应参考左侧表格所示的最高速度，通过参数或程序下调速度。